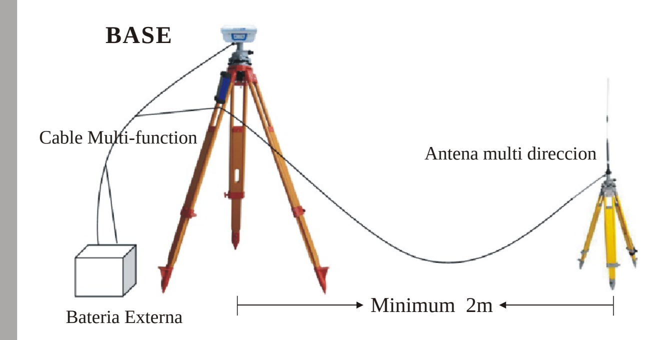
Esta Guia rapida ayuda a comprender mas facilmente como utilizar el GNSS S82V en modo RTK. Por favor refierase a las 3 partes a continuacion antes de utilizar

## 1.Base & Rover (by using external radio)




### 1.1. Configuracion de la base

1.1.1.
Poner un tripode en punto con coordenadas conocidas o desconocidas, colocar el receptor base usando una base tribrach.
1.1.2.
Despues de colocar la base en el tripode, conectarla a la radio externa y tambien a la la fuente de alimentacion externa usando un cable de multiples funciones.
Nota: Coloque el 2 tripodes al menos 2m de distancia el uno del otro para evitar la interferencia de senal.
1.1.3.
Asegurese de que todas las conexiones esten bien, vuelva a encender el receptor y la radio externa.

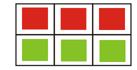
### 1.2. Configuracion de la base

1.2.1.
Poner el bracket en el baston de fibra de carbono, luego colocar El controlador en el bracket, y encienda el controlador.
1.2.2.
Instalar el rover arriba del baston, y, luego encienda el receptor.

### 1.3. Configuracion de la base

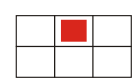
1.3.1. Modo de trabajo
Presionar F y O al mismo tiempo hasta que las 6 luces parpadean al mismo tiempo.





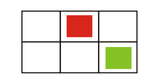
Presionar F para definir exacto el modo de trabajo . Cuando LED esta verde, presionar O para confirmar el modo base station.





1.3.2. Data Link o modo de transmission
Espere unos segundos para que el receptor encienda normal. Deja presionar F por 5 segundos, y sacarlo F despues escuchar un sonido. Luego, press F para definir la communicacion. Cuando Luz **PWR** esta roja, presionar O para confirmar el modo de tansmission.





1.3.3. Configuracion de la Radio
Verificar si todas las conexiones esten bien, acordar el numero del canal de la radio ADL. Configurar herramientas, para coincidir con la configuracion del controlador.

***Nota: La radio empieza a transimitir cuando el LED TX Parpadea.***



### 1.4. Configuracion de Rover

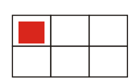
1.4.1.Modo de trabajo
Deja presionar F y O hasta que 6 luces parpadean en el mismo tiempo.





Presionar F para definir el modo de tabajo cuando LUZ STA Este roja, O para confirmar el modo.





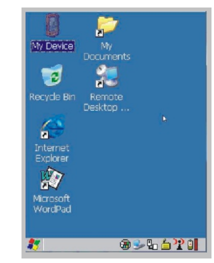
1.4.2. Data Link
Esperar unos segundos para que el receptor se enciena. Dejar presionar F unos 5 segundos, y la liberar F cuando se escucha un pitido luego, presionar F para definir el modo de comunicacion. Luego la Luz DL O se cendera ipara confirmar el modo.

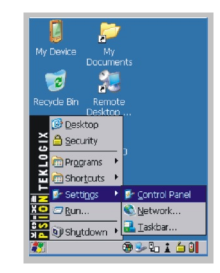




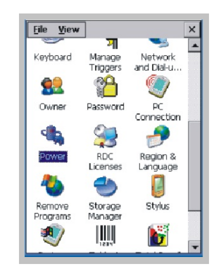
### 1.5. Configuracion del controlador

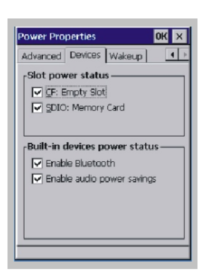
1.5.1. Activacion de Bluetooth
Tome la interfaz siguiente desde el controlador Psion por ejemplo. Haga clic en ***Inicio Configuracion-->Panel de control***, y seleccione el icono de energia.





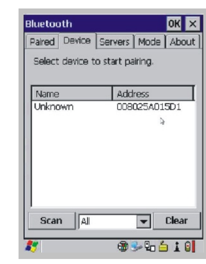
En propiedades de energia, vaya a Dispositivos y seleccione Activar bluetooth, pulse OK para confirmar y salir.

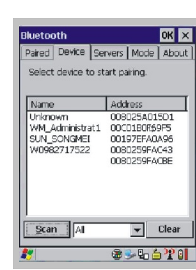




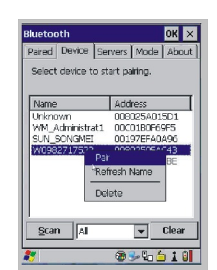
Despues de eso, el simbolo de Bluetooth se va aparecer en la parte abajo de la pantalla del controlador.

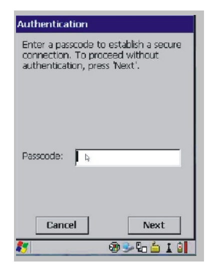
1.5.2. Conexion Bluetooth
Haga doble clic en el simbolo de Bluetooth, una ventana del Gestor BT apearecera. Ir a los dispositivos, haga clic en Buscar e ir directamente al dispositivo con su mumero de serie.





Haga clic en la linea con el dispositivo, y seleccione ***Pair***.





No se requiere ingresar la contrasena. Haga clic en siguiente, seleccione el puerto serial (por ejemplo COM8) Para conectar Bluetooth y luego haga clic en siguiente.



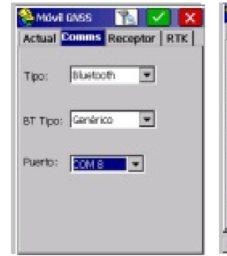


Haga clic en para conectar, y abrir Carlson SurvCE Para poner otros parametros de configuracion antes de Iniciar el trabajo.

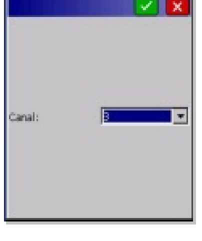
### 1.6. Configuracion de Carlson SurvCE

Abrir Carlson SurvCE luego seleccionar ***Equipo-->Movil GNSS*** para conectar la colectora con rover via Bluetooth.

El puerto serial debe ser el mismo como antes(por Ejemplo, COM8), ***RTK-->Dispositivo***

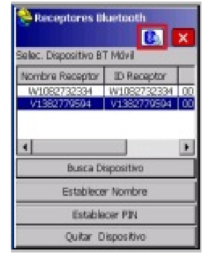




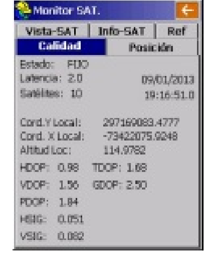


Hay otra forma de poner conexion bluetooth en el software SurvCE Carlson, ***Movil GNSS-->Comms*** seleccione Windows Mobile, haga clic en el icono para realizar la conexion.





Vuelva al menu principal, y verificar las senales enviadas desde la base.



## 2.Base & Rover (usando la radio interna)

### 2.1. Configuracion de la base

2.1.1. (Ver # 1.1.1.)
2.1.2.
Colocar la base en el tripode. Para poner la bse mas alta se coloca el soporte de 30 cm.
2.1.3.
Verificar todas las conexiones si estan bien y luego encender la base.

### 2.2. Configuracion del Rover (ver # 1.2.)

### 2.3. Configuracion de la base

2.3.1. Modo de trabajo (ver # 1.3.1.)
2.3.2. Data Link (ver # 1.3.2.)
Nota: Cuando **DL** esta verde, presionar para confirmar el modo de la radio interna.




### 2.4. Configuracion del Rober (ver # 1.4.)

### 2.5. Configuracion del Controlador (ver # 1.5.)

### 2.6. Configuracion de Carlson SurvCE (ver # 1.6.)

Nota: ir a ***Comms--Internal UHF,*** *seleccionar el mismo canal* Leido en la base.

## 3. Acceso a CORS (usando modulo GPRS/GSM)

En este modo, la estacion base se configurar como CORS que se instala permanentemente.

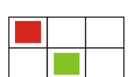
### 3.1. Configuracion de Rover

3.1.1.
Insertar SIM card en la ranura de la tarjeta SIM debajo del compartimento de la bateria y luego colocar la bateria.
3.1.2.
Colocar el bracket en el baston de fibra de carbon, y fijar el Controlador en el bracket, y encienda el controlador.
3.1.3.
Instalar el rover arriba del baston, y luego encienda el receptor.

### 3.2. Configuracion de Rover

3.2.1. Modo de trabajo (ver # 1.4.1.)
3.2.2. Data link (ver # 1.4.2.)

Nota: Cuando LED esta verde, presionar para confirmar el modo de GPRS.

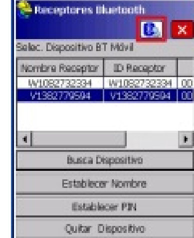
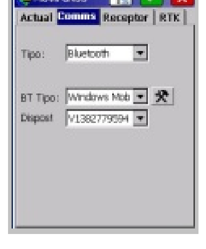
### 3. 3. Configuracion de Controlador

3.3.1. Activacion de Bluetooth (ver # 1.5.1.)
3.3.2. Conexion Bluetooth (ver # 1.5.2.)

### 3.4. Activacion de Carlson SurvCE

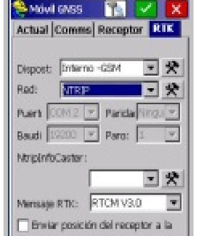
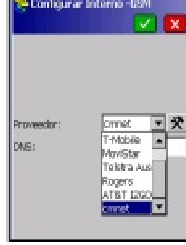
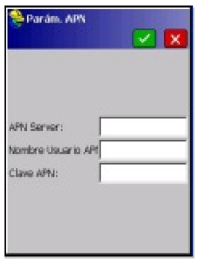
Abrir el Carlson SurvCE y seleccionar ***RTK-->Comms*** para conectar el controllador con rover via Bluetooth.

Conectar al bluetooth. Dar click en para conectar.

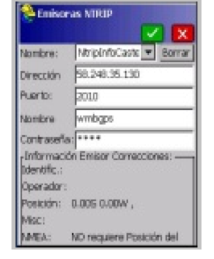




Ir a Movil ***GNSS--RTK, Dispost--Interno GSM***, config la informacion de la compania telefonica del provedoor de la tarjeta SIM comos APN, ***Red--NTRIP*** para ingresar la informacion Ntrip, ver como ingresar la informacion en lo siguiente.

Name: Ingresar un parametro de CORS.
IP, Port, User, Password: (se pide al provedor de CORS)

Presionar para tener lista mount point, seleccionar una opcion en la lista, la opcion ***Name***, presionar para confirmar y regresar a la configuracion de la red.
Presionar para acceder a la red CORS y obtener las correccion desde mount point seleccionado.





Despues de verificar en ***Equipo--Monitor/SAT*** para chequear estado si esta fijo, click para regresar al menu principal, luego configurar los parametros del trabajo.

***Nota: Los parametros se guardan automaticamente. El receptor va siguir recibiendo la info CORS y se conectara cuando se inicia la proxima vez.***

*Despues de obtener las correcciones de la estacion/ base CORS, crear un nuevo archivo de trabajo, establecer el sistema De coordenadas local y calcular en el menu de localizacion, luego, iniciar el trabajo. Consulte el manual de usuario Carlson SurvCE para obtener mas detailes.*

